

Cuestionario de teoría 2

Antonio Álvarez Caballero
analca3@correo.ugr.es

12 de mayo de 2016

1. Cuestiones

Cuestión 1. Sean x e y dos vectores de observaciones de tamaño N . Sea

$$\text{cov}(x, y) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N (x_i - \bar{x})(y_i - \bar{y})$$

la covarianza de dichos vectores, donde \bar{z} representa el valor medio de los elementos de z . Considere ahora una matriz X cuyas columnas representan vectores de observaciones. La matriz de covarianzas asociada a la matriz X es el conjunto de covarianzas definidas por cada dos de sus vectores columnas. Defina la expresión matricial que expresa la matriz $\text{cov}(X)$ en función de la matriz X .

Solución. ss

Cuestión 2. Considerar la matriz hat definida en regresión, $H = X(X^T X)^{-1} X^T$, donde X es una matriz $N \times (d+1)$, y $X^T X$ es invertible.

1. Mostrar que H es simétrica
2. Mostrar que $H^K = H$ para cualquier entero K

Solución. Resolvamos ambas partes:

1. Para ver que H es simétrica, no hay más que ver que es igual a su traspuesta. Hay que tener en cuenta que la traspuesta cambia el orden del producto matricial, además de que sabemos que $X^T X$ es simétrica.

$$H^T = \left(X(X^T X)^{-1} X^T \right)^T = X^{TT} \left(X(X^T X)^{-1} \right)^T = X(X^T X)^{-T} X^T = X(X^T X)^{-1} X^T = H$$

2. Para ver que $H^K = H \forall K \in \mathbb{N}$, lo haremos por inducción.

$K = 2$: Es claro que $H^2 = H$:

$$H^2 = X \underbrace{(X^T X)^{-1} X^T X}_{I} (X^T X)^{-1} X^T = X(X^T X)^{-1} X^T = H$$

$K \stackrel{?}{\Rightarrow} K+1$: Suponiendo que es cierto para K :

$$H^{K+1} = H \Leftrightarrow \underbrace{H^K}_{\text{Inducción}} H = H \Leftrightarrow HH = H \Leftrightarrow \underbrace{H^2}_{K=2} = H$$

Lo cual ya hemos demostrado. Así ya lo hemos probado $\forall K \in \mathbb{N}$

Cuestión 3. Resolver el siguiente problema: Encontrar el punto (x_0, y_0) sobre la línea $ax + by + d = 0$ que este más cerca del punto (x_1, y_1) .

Consideremos el problema de optimización lineal con restricciones definido por

$$\begin{aligned} & \text{Min}_z c^T z \\ & \text{Sujeto a } Az \leq b \end{aligned}$$

donde c y b son vectores y A es una matriz.

1. Para un conjunto de datos linealmente separable mostrar que para algún w se debe de verificar la condición $y_n w^T x_n > 0$ para todo (x_n, y_n) del conjunto.
2. Formular un problema de programación lineal que resuelva el problema de la búsqueda del hiperplano separador. Es decir, identifique quienes son A , z , b y c para este caso.

Solución. d

Cuestión 4. Probar que en el caso general de funciones con ruido se verifica que $\mathbb{E}_{\mathcal{D}}[E_{out}] = \sigma^2 + \text{bias} + \text{var}$ (ver transparencias de clase).

Solución. cd

Cuestión 5.

Consideremos las mismas condiciones generales del enunciado del Ejercicio.2 del apartado de Regresión de la relación de ejercicios.2. Considerar ahora $\sigma = 0,1$ y $d = 8$, ¿cual es el más pequeño tamaño muestral que resultará en un valor esperado de E_{in} mayor de 0,008?

Solución. b

Cuestión 6. En regresión logística mostrar que

$$\nabla E_{in}(w) = -\frac{1}{N} \sum_{n=1}^N \frac{y_n x_n}{1 + e^{y_n w^T x_n}} = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^N -y_n x_n \sigma(-y_n w^T x_n)$$

Argumentar que un ejemplo mal clasificado contribuye al gradiente más que un ejemplo bien clasificado.

Solución. c

Cuestión 7. Definamos el error en un punto (x_n, y_n) por

$$e_n(w) = \max(0, -y_n w^T x_n)$$

Argumentar que el algoritmo PLA puede interpretarse como SGD sobre e_n con tasa de aprendizaje $\nu = 1$.

Solución. asdffg

Cuestión 8. El ruido determinista depende de \mathcal{H} , ya que algunos modelos aproximan mejor f que otros.

1. Suponer que \mathcal{H} es fija y que incrementamos la complejidad de f .
2. Suponer que f es fija y decrementamos la complejidad de \mathcal{H}

Contestar para ambos escenarios: ¿En general subirá o bajará el ruido determinista? ¿La tendencia a sobreajustar será mayor o menor? (Ayuda: analizar los detalles que influyen el sobreajuste)

Solución. dfasdf

Cuestión 9. La técnica de regularización de Tikhonov es bastante general al usar la condición

$$w^T \Gamma^T \Gamma w \leq C$$

que define relaciones entre las w_i (La matriz Γ_i se denomina regularizador de Tikhonov)

1. Calcular Γ cuando $\sum_{q=0}^Q w_q^2 \leq C$
2. Calcular Γ cuando $(\sum_{q=0}^Q w_q)^2 \leq C$

Argumentar si el estudio de los regularizadores de Tikhonov puede hacerse a través de las propiedades algebraicas de las matrices Γ .

Solución. asdf

BONUS. Considerar la matriz $\hat{H} = X(X^T X)^{-1} X^T$. Sea X una matriz $N \times (d+1)$, y $X^T X$ invertible. Mostrar que $\text{traza}(\hat{H}) = d+1$, donde traza significa la suma de los elementos de la diagonal principal. (+1 punto)

Solución. Para resolver esto sólo necesitamos utilizar una propiedad básica de álgebra lineal:

$$\text{Traza}(AB) = \text{Traza}(BA)$$

Utilizando esto, dividimos \hat{H} en dos matrices A y B .

$$A = X(X^T X)^{-1}$$
$$B = X^T$$

Es claro que $AB = \hat{H}$. Es claro que BA es la matriz identidad. Lo único que hay que tener cuidado es con las dimensiones de esta matriz.

$$X \in \mathcal{M}_{N \times d+1} \Rightarrow X^T X \in \mathcal{M}_{d+1 \times d+1}$$

Como una matriz y su inversa tienen la misma dimensión, entonces:

$$BA = \underbrace{X^T X}_M (\underbrace{X^T X}^{-1}) = I_{d+1}$$

Y la traza de esta matriz es $d+1$. Como coincide con la traza de \hat{H} , podemos concluir que

$$\text{traza}(\hat{H}) = d+1$$